



#### PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 04283978 A

(43) Date of publication of application: - 98.10.92

(51) Int. Cl H01S 3/096		·
(21) Application number: 03047129	(71) Applicant:	FUJITSU LTD
(22) Date of filing: 13.03.91	(72) Inventor:	ISHIKAWA AKIHIKO NAGASE NORIO TSUYAMA ISAO OGAWA HIROSHI

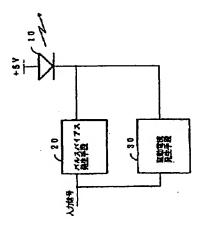
#### (54) LASER DIODE DRIVE CIRCUIT

#### (57) Abstract:

PURPOSE: To achieve a laser diode drive circuit with a low power consumption and a high-speed operation.

CONSTITUTION: A title item is provided with a pulse bias generation means 20 which is turned on by an input signal and a drive current generation means 30 which is turned on by the input signal where a drive current of a laser diode 10 is equal to a sum of a pulsive bias current which is generated by the pulse bias generation means 20 and a pulsive drive current which is generated by the above drive current generation means 30.

COPYRIGHT: (C)1992,JPO&Japio



(19)日本国特許庁(JP)

### (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平4-283978

(43)公開日 平成4年(1992)10月8日

(51) Int.Cl.<sup>5</sup>

識別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

H01S 3/096

7131-4M

審査請求 未請求 請求項の数2(全 5 頁)

(21)出願番号

(22) 出願日

特願平3-47129

平成3年(1991)3月13日

(71)出願人 000005223

富士通株式会社

神奈川県川崎市中原区上小田中1015番地

(72) 発明者 石川 明彦

栃木県小山市城東3丁目28番1号 富士通

デイジタル・テクノロジ株式会社内

(72)発明者 永瀬 典生

栃木県小山市城東 3丁目28番1号 富士通

デイジタル・テクノロジ株式会社内

(72)発明者 津山 功

栃木県小山市城東3丁目28番1号 富士通

デイジタル・テクノロジ株式会社内

(74)代理人 弁理士 井桁 貞一

最終頁に続く

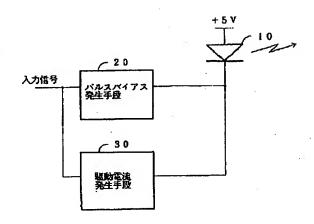
#### (54) 【発明の名称】 レーザダイオード駆動回路

#### (57)【要約】

(目的) レーザダイオードを駆動する回路に関し、低消 費電力で、高速動作が可能なレーザダイオード駆動回路 を実現することを目的とする。

【構成】入力信号により「オン」となるパルスパイアス発生手段20と、入力信号により「オン」となる駆動電流発生手段30とを備え、レーザダイオード10の駆動電流をパルスパイアス発生手段20の発生するパルス状のパイアス電流と前記駆動電流発生手段30の発生するパルス状の駆動電流の和の電流とするように構成する。

#### 本発明の原理を説明するブロック図



【特許請求の範囲】

【請求項1】 レーザダイオード(10)を駆動する回路であって、入力信号により「オン」となるパルスパイアス発生手段(20)と、入力信号により「オン」となる駆動電流発生手段(30)とを備え、前記レーザダイーオード(10)の駆動電流を前記パルスパイアス発生手段(20)の発生するパルス状のパイアス低流と前記駆動電流発生手段(30)の発生するパルス状の駆動電流の和の電流とすることを特徴とするレーザダイオード駆動回路。

【請求項2】 入力信号を所定の時間遅延させる遅延回路 (31)を設け、前配遅延回路 (31)の出力で前配駆動電流発生手段 (30)を「オン」とすることにより、前配駆動電流発生手段 (30)が「オン」となるタイミングに所定の時間だけ先立ってパイアス電流を「オン」とすることを特徴とする請求項1.記載のレーザダイオード駆動回路。

#### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明はレーザダイオードを駆動 20 する回路に関する。近年、光通信の発展に伴いそこに使用される光信号も高出力、高速化してきている。その反面、装置の経済化のために小型化、低消費電力化が要求されており、装置を構成する各回路も小型化することが必要となっている。

[00002] かかる光通信で使用するレーザダイオードの駆動回路も低消費電力で高速動作可能であることが要求されている。

[0003]

【従来の技術】図7は従来例を説明する図を示す。図中 30 の10はレーザダイオード、21、32はトランジスタ、R1、R2は抵抗である。

【0004】レーザダイオード10の電流-光出力特性は、駆動電流がある一定電流以下では光出力が殆ど発生せず、スレッショルド電流Ith以上になると駆動電流に比例した光出力が得られる。

【0005】そこで、図7においてはパイアス電源をトランジスタ21に印加し、常時レーザダイオード10にスレッショルド電流Ithと同等のパイアス電流Ibを流しておく。

【0006】入力信号があったときは、入力信号によりトランジスタ32を「オン」とすることにより駆動電流 I dを流し、トランジスタ21に流れるパイアス電流 I bとトランジスタ32に流れる駆動電流 I dの和の電流 でレーザダイオード10を駆動することにより発光する。

#### [0007]

【発明が解決しようとする課題】図8は従来例の駆動電流を説明する図を示す。図において、横軸は電流I、縦軸は光出力Lを示す。図8においては、図7の回路のト 50

ランジスタ21と抵抗R1によりパイアス電流Ib (網かけにて示す)として常時スレッショルド電流Ithと等しい電流を流しておき、入力信号があるときには、レーザダイオード10に流れる電流がトランジスタ21に流れるパイアス電流Ibとトランジスタ32に流れる駆動電流Idの和となり発光する。しかしこの回路では常時パイアス電流Ibとして、スレッショルド電流Ithに等しい電流を流しているので消費電力が大きくなる。

[0008] 本発明は、低消費電力で高速動作が可能な 10 レーザダイオード駆動回路を実現しようとする。

[0009]

【課題を解決するための手段】図1は本発明の原理を説明するブロック図である。図中の10はレーザダイオードであり、20は入力信号により「オン」となるパルスパイアス発生手段であり、30は入力信号により「オン」となる駆動電流発生手段であり、レーザダイオード10の駆動電流をパルスパイアス発生手段20の発生するパルス状のパイアス電流と駆動電流発生手段30の発生するパルス状の彫動電流の和の電流とする。

20 【0010】また、入力信号を所定の時間遅延させる遅延回路31の出力により駆動電流発生手段30を「オン」とすることにより、駆動電流発生手段30が「オン」となるタイミングに所定の時間だけ先立ってパイアス電流を流す。

[0011]

【作用】レーザダイオード10に流す電流をパルスパイアス発生手段20の発生するパルス状のパイアス電流と駆動電流発生手段30の発生する駆動電流の和とする。

【0012】パイアス電流が流れるのは入力信号が「ハイ」のときのみであるので消費電力を低減できる。また、遅延回路31により入力信号を所定の時間だけ遅延させた出力で駆動電流発生手段30を「オン」とする。パルスパイアス発生手段20は遅延しない入力信号を入力としているので、パルス状のパイアス電流は入力信号と同じタイミングである。

【0013】したがって、レーザダイオード10により 駆動電流が流れるタイミングに所定の時間だけ先立って バイアス電流を「オン」することになり、低消費電力で 高速動作を行うことが可能となる。

40 [0014]

【実施例】図2は本発明の実施例を説明する図である。 図1の原理図で説明したパルスパイアス発生手段20と してトランジスタ21と、抵抗R1、駆動電流発生手段 と30してトランジスタ32と抵抗R2、およびレーザ ダイオード10より構成した例である。

【0015】図3は本発明の実施例の駆動電流を説明する図である。網かけした部分がスレッショルド電流 Ithに対応するパイアス電流 Ibであるが、パイアス電流が流れるのは、入力信号が「ハイ」となっている間のみであり、消費電力を低減することが可能となる。

【0016】図4は本発明のその他の実施例を説明する 図である。図に示す構成は図2で説明した実施例に論理 和回路(以下〇尺回路と称する)22および遅延回路3 1を追加したものである。

【0017】図3ではレーザダイオード10に流す電流 が「0」から「Ib+Id」まで瞬時に立ち上がるの で、レーザダイオード10の光出力が追従できず高速特 性が悪化する。これを改善するのが図4の回路である。

【0018】図5は本発明のその他の実施例のタイムチ 形を示す。図4の回路の動作を図5のタイムチャートに より説明する。

【0019】 ② 入力信号を示す。

- ② 入力信号①をΔtだけ遅延させた信号である。
- ③ ①と②の信号を入力とするOR回路22の出力であ

【0020】パイアス電流発生用のトランジスタ21は ③の信号により駆動され、入力信号が「ハイ」となると 同時に「オン」となり、レーザダイオード10にパイア ス電流 I bを流す。一方、遅延回路 3 1 により遅延させ 20 た入力信号をトランジスタ32に印加し、レーザダイオ ード10に駆動電流 I dを流す。

【0021】したがって、レーザダイオード10の駆動 電流 Idはパイアス電流 Ibが流れた Δt後に流れるの で光出力は駆動電流Idに追従することができ、高速動 作が可能となる。

【0022】図6は本発明のその他の実施例の駆動電流 を説明する図である。網かけした部分がスレッショルド 電流 Ithに対応するパイアス電流 Ibであるが、パイ

[図1]

本発明の原理を設明するブロック図

入力信号

アス電流 I b が流れるのは、入力信号が「ハイ」となる Δ t 時間前から遅延させた入力信号が「ロウ」となるま での間であり、消費電力が少なく、高速動作が可能とな る。

#### - [0-0-2-3]

(3)

【発明の効果】本発明によれば、レーザダイオードに流 すパイアス電流をパルス状の電流とすることにより低消 費電力とすることができ、且つ入力信号が「ハイ」とな る以前にパイアス電流を流すことにより低消費電力で高 ャートであり、図中の①~③は図4中の①~③の点の波 10 速動作可能なレーザダイオード駆動回路を実現すること ができる。

#### 【図面の簡単な説明】

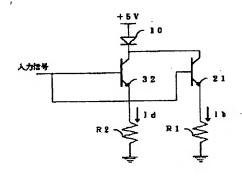
- 【図1】 本発明の原理を説明するブロック図
- 本発明の実施例を説明する図 【図2】
- 【図3】 本発明の実施例の駆動電液を説明する図
- 【図4】、本発明のその他の実施例を説明する図
- 本発明のその他の実施例のタイムチャート 【図5】
- 本発明のその他の実施例の駆動電流を説明す 【図6】
- る図
- 【図7】 従来例を説明する図
  - 従来例の駆動電流を説明する図 [図8]

#### 【符号の説明】

- 10 レーザダイオード
- 20 パルスパイアス発生手段
- 21、32 トランジスタ
- 22 OR回路
- 30 駆動電流発生手段
- 3 1 遅延回路
- R1、R2 抵抗

【図2】

#### 太条明の実施例を設明する図

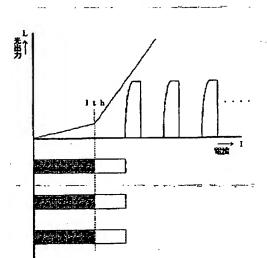


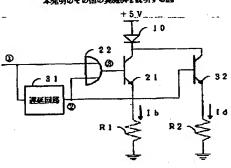
【図3】

本発明の実施例の転動電流を受用する図

【図4】

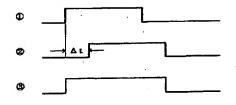
## 本発明のその他の実施例を設明する図





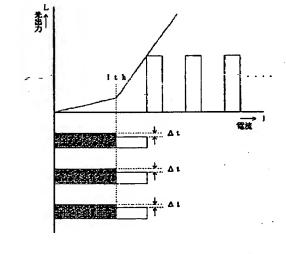
【図5】

本発明のその他の実施例のタイムチャート



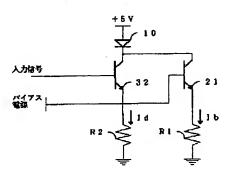
【図6】

#### 本発明のその他の実施例の駆動電流を設明する図



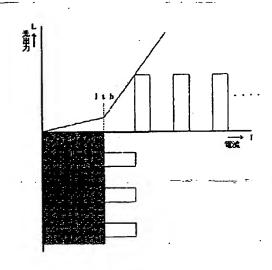
【図7】

従来例を表明する図





#### 位来例の駆動電流を説明する図



#### フロントページの続き

(72)発明者 小川 太史

栃木県小山市城東3丁目28番1号 富士通 デイジタル・テクノロジ株式会社内





## PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

07-199096

(43) Date of publication of application: 04.08.1995

(51)Int.CI.

GO2B 26/10

B41J 2/44

HO4N 1/11

(21)Application number: 05-337902

(71)Applicant: CANON INC

(22)Date of filing:

28.12.1993

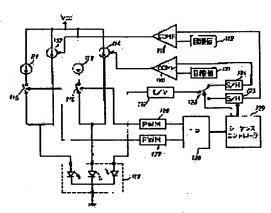
(72)Inventor: MASUDA MICHIHARU

NAKAYAMA TOMOFUMI

#### (54) IMAGE FORMING DEVICE

#### (57) Abstract:

PURPOSE: To enhance the speed of printing and to attain the high image quality of a printed image. CONSTITUTION: A laser chip 117 is twin lasers constituted of two lasers and one PD sensor. The writein of data to a photo-receptor 11 is simultaneously performed for two lines within one horizontal synchronization so as to speed up the write-in. Firstly, one side laser is turned on with specified light quantity for a period t1 on the outside of an effective screen, the output signal of the PD sensor is converted to a voltage signal by a current-voltage converting means 122 and passes a signal switching means 123 switching to the side of a voltage holding means 124 and is held by the voltage holding means 124 and is compared with the target value of a target value setting means 121 by a comparator 120 and current quantity flowing to the one side laser is controlled by a current control means 114. The current quantity flowing to the other side of the laser is similarly controlled.



#### **LEGAL STATUS**

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's

(19)日本国特許庁(JP)

## (12) 公開特許公報(A)

庁内整理番号

(11)特許出願公開番号

## 特開平7-199096

(43)公開日 平成7年(1995)8月4日

(51) Int.Cl.6

識別記号

FΙ

技術表示箇所

G02B 26/10

В

B41J 2/44

3/ 00 B41J

H04N 1/04

104 Z

審査請求 未請求 請求項の数9 OL (全 10 頁) 最終頁に続く

(21)出願番号

特厲平5-337902

(71)出顧人 000001007

キヤノン株式会社

(22)出願日

平成5年(1993)12月28日

東京都大田区下丸子3丁目30番2号

(72)発明者 増田 道晴

東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キヤ

ノン株式会社内

(72)発明者 中山 智文

東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キヤ

ノン株式会社内

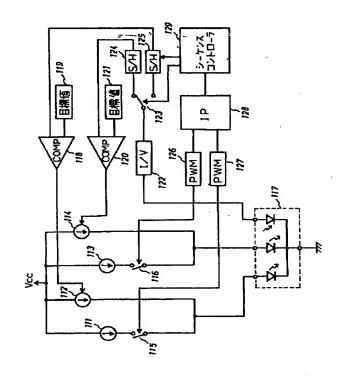
(74)代理人 弁理士 谷 義一 (外1名)

#### (54) 【発明の名称】 画像形成装置

#### (57)【要約】

【目的】 プリントスピードの高速化又はプリント画像 の髙画質化を図る。

【構成】 レーザチップ117は2つのレーザと1つの PDセンサーから構成されるツインレーザである。書き 込み速度を上げる為に感光体11へのデータの書き込み は1水平同期内で2ライン同時に行われる。まず、有効 画面外の t 1 の期間で片側のレーザを所定の光量で点灯 させ、PDセンサーの出力信号は122の電流電圧変換 手段で電圧信号に変換され、124の電圧保持手段側に 切り換える123の信号切り換え手段を経て、124の 電圧保持手段によって保持され、121の目標値設定手 段の目標値と120の比較器によって比較され、114 の電流制御手段によって前記片側のレーザに流れる電流 量が制御される。もう片側のレーザに流れる電流量も同 様に制御される。





8

decision of rejection]
[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office



【請求項1】 光変調されたレーザ光を像担持体面上に 導光して画像情報を形成するためのレーザ光源として複数のレーザと該複数のレーザより少ない少なくとも1つ の光量センサーとから構成されるマルチレーザと、該複数のレーザの発光量を各々制御する複数の制御手段と、前記光量センサーからの出力信号を前記複数の制御手段 のいずれかに切り換えて入力するための信号切り換え手段とを具えたことを特徴とする画像形成装置。

【請求項2】 請求項1において、前記複数の制御手段は、1つのレーザの発光量を制御している時は、他のレーザは消灯又は所定の光量で点灯させることを特徴とする画像形成装置。

【請求項3】 レーザ光源からの光変調されたレーザ光を像担持体面上に導光して画像情報を形成する画像形成装置に於いて、前記レーザ光源からの発光量を検出する発光量検出手段と、前記像担持体に画像情報を書き出すタイミングを検出するためのセンサーと、前記検出したレーザ光源からの発光量と前記センサーからの検出信号量とに基づいて前記レーザ光の光路上の障害を検出する手段とを具えたことを特徴とする画像形成装置。

【請求項4】 レーザ光源を用い画像形成を行う画像形成装置に於いて、前記レーザ光源に対し各々独立して電流を流す2つの電流源手段と、前記レーザ光源の光出力を時分割で検出する検出手段と、前記時分割で検出された各光出力に基づき前記レーザ光源の光出力が一定になるように前記2つの電流源手段を制御する制御手段とを具えた事を特徴とする画像形成装置。

【請求項5】 請求項4に於いて、前記2つの電流源手段は互いに制御目標値が異なる事を特徴とする画像形成装置。

【請求項6】 請求項4に於いて、前記電流源手段の制御に優先順位を持つ事を特徴とする画像形成装置。

【請求項7】 請求項4に於いて、時分割のタイミングは非画像部で行う事を特徴とする画像形成装置。

【請求項8】 請求項4に於いて、時分割のタイミングは非画像部で行い、かつ、レーザ走査1ライン毎に行う事を特徴とする画像形成装置。

【請求項9】 請求項4に於いて、時分割のタイミングは非画像部で行い、かつ、画像形成動作毎に行う事を特徴とする画像形成装置。

#### 【発明の詳細な説明】

#### [0001]

【産業上の利用分野】本発明は、画像形成装置に関し、特にレーザ光源からの光変調されたレーザ光を感光体や、静電記録媒体等の像担持面上に導光して、その面上に例えば静電潜像から成る画像情報を形成するようにした複写機、レーザピームプリンター、ファクシミリ等に好適な画像形成装置に関するものである。

#### [0002]

#### 【従来の技術】

(1) 従来より、この種の画像形成装置に於いては、図2に示すように1つのレーザと1つのPD(ホトダイオード)センサーから構成されるレーザチップ131を用い、1系統の電流電圧変換手段135、電圧保持手段131、目標値設定手段141、信号比較手段140、電流制御手段133,134、及び電圧を保持する為のタイミングを制御する制御手段139によって、レーザの発光量を帰還制御していた。なお、138は画像処理手段、137はパルス幅変調手段、138は画像処理手段、137はパルス幅変調手段、132はパルス幅変調手段、137はパルス幅変調手段、132はパルス幅変調手段137からの画像信号に応答して電流制御手段133を制御するスイッチである。図3はレーザの駆動波形を示し、1水平期間の有効画面外のt0の期間でレーザを所定の光量で点灯させる。

【0003】(2)また従来より、この種の画像形成装 置に於いては図12に示すようにレーザ光源から光変調 されたレーザ光をコリメータレンズ35、絞り32を通 し、回転多面鏡33、f-θレンズ34を用いて像担持 体としての感光体11の面上に導光して、その面上を光 走査して画像情報を形成している。このような画像形成 装置では、レーザ光源から放射されるレーザ光の発光量 が常に一定に成るように制御し、これにより画像情報を 形成する際の性能向上を計っている。レーザ光源とし て、半導体レーザから放射される発光量はレーザ素子に 流れる電流の大小や周囲温度や素子自体の温度の変化に 大きく影響される。そのため従来は、常にレーザの発光 量を一定にするために、レーザ光源の温度を一定にし、 かつ、電流量を一定にするようにレーザ光源の温度を検 知するサーミスタ等の感熱素子244からの検知信号に 基づいてペリチェ素子等の冷却素子245によってレー ザ素子の温度を一定に保ち、定電流回路を用いてレーザ の駆動電流量を制御していた。

【0004】また、この種の画像形成装置においては、画先合わせを行うために、感光体11に画像情報を書き出すタイミングを検出する手段として、感光体の付近に光センサーとしてのBDセンサー36を配し、このセンサー36からの信号によって走査するレーザ光を検出部239において検出することで同期をとっている。この際にBDセンサーの出力信号は、レーザ光がセンサーに当たるか否かの判断にのみ使われている。

#### [0005]

【発明が解決しようとする課題】したがって、従来例 (1)では例えば2つのレーザの発光量を帰還制御する 為には、2つのPDセンサーと前記2系統の帰還制御手段を必要とした。また、上記従来例 (1)では複数のレーザと1つのPDセンサーから構成されるマルチレーザに於いて、それぞれのレーザの発光量を帰還制御することは不可能であった。

【0006】従来例(2)では、BDセンサーにレーザ 光が到達しない場合又はプリントアウトに明らかな異常 が認められた場合にしかレーザ光路上の障害が発覚しないという問題があった。BDセンサーにレーザ光が到達しない原因としては、レーザユニットの故障、光学系の異常、BDセンサーユニットの故障等が考えられ、プリーン・アウトに明らかな異常が認められた場合にも、感光部及び定着部を含めた様々な原因が予想されるので、レーザ光路上の障害を発見する為には膨大な手間を要した。

【0007】さらに上記従来例ではレーザ光源の温度を制御するには、温度制御部の体積も大きくなり、かつ、コストが上がるという問題点と、レーザの立ち上がりを急峻にかつ安定させる事ができず高画質を得る事ができないという問題がある。また、他の従来例ではレーザ発光量を検出し電流源を制御しレーザ光量を一定に保とうとしたものであるが、制御する電流源が1つで有るためにレーザの立ち上がりを急峻にかつ安定させる事ができず高画質を得る事ができなかった。

【0008】レーザの立ち上がり時間を急峻にする一つ 技法として下記の手法が知られている。レーザ発振を開 始するポイント(しきい値電流値)ぎりぎりに電流を流 し(パイアスをかける)ておき、ON/OFFするのに 必要最小限の電流をレーザに重畳させる。

【0009】そこで本発明の目的は以上のような問題を解消した画像形成装置を提供することにある。

#### [0010]

【課題を解決するための手段】本発明によれば、光変調されたレーザ光を像担持体面上に導光して画像情報を形成するためのレーザ光源として複数のレーザと該複数のレーザより少ない少なくとも1つの光量センサーとから構成されるマルチレーザと、該複数のレーザの発光量を各々制御する複数の制御手段と、前記光量センサーからの出力信号を前記複数の制御手段のいずれかに切り換えて入力するための信号切り換え手段とを具えたことを特徴とする。

【0011】さらにレーザ光源からの光変調されたレーザ光を像担持体面上に導光して画像情報を形成する画像形成装置に於いて、前記レーザ光源からの発光量を検出する発光量検出手段と、前記像担持体に画像情報を書き出すタイミングを検出するためのセンサーと、前記検出したレーザ光源からの発光量と前記センサーからの検出信号量とに基づいて前記レーザ光の光路上の障害を検出する手段とを具えたことを特徴とする。

【〇〇12】さらにレーザ光源を用い画像形成を行う画像形成装置に於いて、前記レーザ光源に対し各々独立して電流を流す2つの電流源手段と、前記レーザ光源の光出力を時分割で検出する検出手段と、前記時分割で検出された各光出力に基づき前記レーザ光源の光出力が一定になるように前記2つの電流源手段を制御する制御手段とを具えた事を特徴とする。

#### [0013]

#### 【実施例】

〈実施例1〉以下、図面に示す第1の実施例を説明する。図5は本発明を採用した画像処理装置の一例として示した装置全体の断面図である。基本的な動作について図5を用いて説明する。1つの原稿給紙装置上に積載された原稿は、1枚づつ順次2の原稿台ガラス面上に搬送される。原稿が搬送されると、3つのスキャナー部分のランプが点灯し、かつ4つのスキャナーユニットがA方向に移動して原稿を照射する。原稿の反射光はミラー5、6、7を介して8を通過し、その後CCDイメージセンサー9に入力される。

【0014】イメージセンサー9に入力された画像信号は、直接、あるいは、一旦図示しない画像メモリに記憶され、再び読み出された後、露光制御部10に入力される。露光制御部10からの照射光によって感光体(ドラム)11上に作られた潜像は、現像機12、あるいは13によって現像される。上記潜像とタイミングを併せて被転写紙積載部14、あるいは15より転写紙が搬送され、転写部16に於いて、上記現像されたトナー像が転写される。転写されたトナー像は定着部17にて被転写紙に定着された後、排紙部18より装置外部に排出される。

【0015】図6は図5の露光制御部10のブロック図である。半導体レーザ31より発せられた光ビームはコリメータレンズ35及び絞り32によりほぼ平行光にされて、所定のビーム径で回転多面鏡33に入射する。回転多面鏡33は矢印の様な方向に等角速度の回転を行っており、この回転に伴って入射した光ビームが連続的に角度を変える偏向ビームと成って反射される。偏向ビームと成った光はfー θレンズ34により集光作用を受ける。

【0016】一方、 $f-\theta$ レンズは同時に走査の時間的な直線性を保証するような歪曲収差を補正を行う為に、光ピームは、像担持体としての感光体11の上に図の矢印の方向に等速で結合走査される。感光体11上へのデータの書き込みは半導体レーザ31の光量制御によって行われる。

【0017】ここで本実施例の詳細について図1及び図4を用いて説明する。図1におけるレーザチップ117は図6における半導体レーザ31の内部構成を示したものであり、2つのレーザと1つのPDセンサーから構成されるツインレーザである。したがって本実施例では、書き込み速度を上げる為に感光体11へのデータの書き込みは1水平同期内で2ライン同時に行われる。図4における147はレーザの発光量を1ライン帰還制御する場合の片側のレーザの駆動波形、148はもう片側のレーザの駆動波形である。

【0018】まず片側のレーザを1ライン帰還制御する場合、図4の147に於いて有効画面外のt1の期間で片側のレーザを所定の光量で点灯させる。そして前記片

側のレーザの発光によって生じたPDセンサーの出力信号は図1の122の電流電圧変換手段で電圧信号に変換され、124の電圧保持手段側に切り換えるというシーケンスコントローラ129からの制御信号を受けた123の信号切り換え手段を経て、124の電圧保持手段によって保持される。保持された前記PDセンサーの出力信号は、121の目標値設定手段によって設定されている目標値と120の比較器によって比較され、114の電流制御手段によって前記片側のレーザに流れる電流量が制御される。

【0019】そしてもう片側のレーザを、前記片側のレ 一ザを1ライン制御する同じ水平同期内で1ライン帰還 制御する場合、図4の148に於いて有効画面外のt1 とは重ならない t 2の期間でもう片側のレーザを所定の 光量で点灯させる。そして前記もう片側のレーザの発光 によって生じたPDセンサーの出力信号は図1の122 の電流電圧変換手段で電圧信号に変換され、125の電 圧保持手段側に切り換えるという制御を受けた123の 信号切り換え手段を経て125の電圧保持手段によって 保持される。保持された前記PDセンサーの出力信号 は、119の目標設定手段によって設定されている目標 値と118の比較器によって比較され、112の電流制 御手段によって前記もう片側のレーザに流れる電流量も 制御される。128は画像処理手段、126,127は 2つのレーザの各々に与える画像信号に従ったパルス幅 変調手段、115、116はパルス幅変調手段126、 127からの信号に応答して2つのレーザの各々に電流 を供給する電流制御手段111,113を制御するスイ ッチである。

【0020】したがって以上の構成をとることによって、2つのレーザと1つのPDセンサーから構成されるツインレーザに於いても、同一水平同期内で同時に1ライン帰還制御を行うことが可能となる。

【0021】以上説明してきたように、本実施例によれば、ツインピームの又はマルチピームのレーザに於いてレーザの発光量の帰還制御を行うことが可能となり、プリントスピードの高速化又はプリント画像の高画質化を図ることができる。

【0022】<実施例2>装置全体は図5に示す通りであり、図7に露光制御部10のブロック図を示す。半導体レーザ31より発せられた光ビームはコリメータレンズ35及び絞り32によりほぼ平行光にされて、所定のビーム径で回転多面鏡33に入射する。回転多面鏡33は矢印の様な方向に等角速度の回転を行っており、この回転に伴って入射した光ビームが連続的に角度を変える偏向ビームと成って反射される。偏向ビームと成った光はf-θレンズ34により集光作用を受ける。

【0023】一方、 $f-\theta$ レンズ34は同時に走査の時間的な直線性を保証するような歪曲収差の補正を行う為に、光ビームは、像担持体としての感光体11の上に図

の矢印の方向に等速で結像走査される。感光体11上へ のデータの書き込みは半導体レーザ31の光量制御によっておこなわれる。237は、露光制御部へのトナーの 侵入を防ぐ為の防磨ガラスである。

【0024】3.6が60センサーであり、感光体で11に 画像情報を書き出すタイミングを検出する同期ー要素を 構成している。通常は、一回の走査毎に光ビームの発光 のタイミングをとるように、走査領域外の位置にBDセ ンサーが配置されている。BDセンサーで走査ビームを 検知した時点から、所定時間 t 秒後に書き出し信号を送 っている。

【0025】ここで、半導体レーザ31の内部構成が、図8であり、101はレーザ素子(以下LDと呼ぶ)、102はLDの光量を検出する為のピンフォトダイオード(以下PDと呼ぶ)である。図7の説明に戻るが、238はPDの出力検出部、239はBDセンサーの出力検出部、240はPDの出力信号の出力量測定部、241はBDセンサーの出力信号の出力量測定部、242は両測定部240、241の出力の比較・演算部、243は表示部である。

【0026】ここで本実施例の動作について図9及び図 10を用いて説明する。図9は、レーザのビーム光路が 正常な時の各出力で、246はPDの出力信号、247 はBDセンサーの出力信号である。図10は、レーザの ビーム光路に異常が生じた時の各出力で、248はPD の出力信号、249はBDセンサーの出力信号である。 通常レーザのビーム光路に異常がなければ、PDの出力 信号hPOとBDセンサーの出力信号hBOの比hBO **/hP0は一定となる。但し、レーザ出力は温度等の要** 因で変化する為、PDの出力信号hPO、BDセンサー の出力信号hB0の絶対値自体は変動する。ここで例え ば、防塵ガラス237が汚れた場合、BDセンサーに到 達する光量の割合が減少し、PDの出力信号hP1とB Dセンサーの出力信号 hB1の比hB1/hP1は、正 常時のPDの出力信号hBOとBDセンサーの出力信号 hPOの比hBO/hPOに比べて変動する。したがっ て、PDの出力信号とBDの出力信号の出力比を比較演 算部242で演算し、表示部243でモニターする事に よって、レーザのビーム光路上の障害を検知することが 可能となる。具体的な一例として、製品出荷時にPD出 カとBDセンサーの出力の出力比を比較演算部242内 のメモリーに記憶しておき、これを出荷後のPD出力と BDセンサーの出力の出力比と比較演算部242におい て比較して、その比較値がビーム光路の交差等を考慮し たある所定値を越えた時に、表示部243にレーザ光路 上の障害(例えば、防塵ガラス汚れ等)を知らせる表示 を行うことができる。

【0027】<実施例3>図11に第3の実施例のブロック図を示し説明する。第2の実施例の場合は、PD出力とBDセンサーの出力の出力量を比較したが、ここで

は出力量を測定する手段を省き、PD出力の検出とBD センサー出力の検出値だけを用いて、レーザ光路上の障 害をある程度検出することができるようにすることを提 案するものである。従来、プリント時において、BDセ ーンサーにレーザ光が到達じなかった場合。 BDエラーと して処理されるが、BDエラーが発生した場合は多数の 要因が考えられ、その要因を限定することができなかっ た。しかしながら、レーザの発光量を制御する為に用い ているレーザの発光量を検出するセンサーの出力信号を 用いる事によって、BDエラーをある程度仕分けする事 が可能となる。具体的な一例を説明すると、まず、プリ ント時にPD出力が検出されてBDセンサーの出力も検 出された時は、レーザ光路が正常な場合である。次に、 プリント時にPD出力が検出されているのにかかわらず **BDセンサーの出力が検出されない場合は、回転多面鏡** 33の異常な倒れ、又は防塵ガラスの異常な汚れ、又は BDセンサー自体あるいはBDセンサーの出力を検出す る回路の故障等が考えられる。また、プリント時にPD 出力が検出されないのにかかわらずBDセンサーの出力 が検出される場合は、PD自体あるいはPD出力を検出 する回路の故障等が考えられる。そして、プリント時に PD出力も検出されず、BDセンサーの出力も検出され ない場合は、レーザユニットの故障等が考えられる。こ の様に、プリント時のPD出力とBDセンサーの出力を 検出し、比較演算部242で比較演算してレーザ光路上 の障害状態を検知し、表示部にその障害は何であるかを 表示することができる。

【0028】以上説明してきたように、実施例2,3によれば、レーザ発光量を検出するセンサーの出力信号の出力量を検出する手段と、BDセンサーの出力信号の出力量を検出する手段を設けることによって、レーザのビーム光路上の障害を検出することが可能となり、レーザのビーム光路上の障害によって劣化した画質のプリントを未然に防ぐことができる。また、各センサーの出力量を検出する手段を持たないまでも、レーザ発光量を検出するセンサーの出力自体を検出する手段と、BDセンサーの出力信号を検出する手段を設ける事によって、レーザ光がBDセンサーに到達しないというBDエラー発生時に、その要因をある程度ユーザに知らせる事が可能となる。

【0029】<実施例4>装置全体は図5に示す通りであり、露光制御部10は図6に示す通りであり、重複説明はしないが、図5において、現像器12、13は現像器切り換え装置30により何れか一方が感光ドラム11に接近配置され、他方が感光ドラム11から待避配置させられる。また、多重現像を行なう場合には、コントーラ部CONTが現像器切り換え装置30を制御する。14、15はシート積載部で、定形サイズのシートが積載収納されている。シートは給送ローラの駆動により積載部14、15からレジストローラ25の配設位置まで

給送され、レジストローラ25により感光体11に形成される画像の先端とシートの先端とが合わされるようなタイミングで給送される。

【0030】16は転写・分離帯電器で、感光体11に現像されたトナー像をシートに転写した後、感光体11からシートを分離して、搬送ベルトを介して定着部17でシートにトナーを定着させる。18は排紙ローラで、記録されたシートをトレー20に排紙する。21は方向フラッパで記録されたシートをトレー20側に排出させるか内部搬送路22、23、24に搬送させるかを切り換える。

【0031】両面記録時は、フラッパ21をトレー20側に排出するように下方にセットし、シートが排紙センサ19を通過した後、排紙部ローラ18を排紙方向と反対の方向に回転させ、これと同時にフラッパ21を上方に上げて複写済のシートを搬送路22、23を介して中間トレー24に格納する。次に行う裏面記録時に中間トレー24に格納されているシートを給紙し、シート裏面の転写を行なう。

【0032】図13は本実施例のブロック構成図である。

【0033】901は原稿、902はレンズ、9はCC Dイメージセンサーである。前述のように原稿を照射 し、その反射光がCCD9上に結像する。CCD9はラ イン状のセンサーであり、原稿台上を一方向に走査する 事により原稿1枚分を読みとる事となる。つまり、CC D1ラインの受光部数は原稿台の1方向、例えばX方向 全体を読みとる数で構成されている。例えば、X方向が 30センチメートルで16pel読みとりであれば、約 30\*160=4800個以上の受光部により構成され ている。このCCD9により、原稿情報はアナログ信号 に変換され、アナログ信号処理部904に出力される。 アナログ信号処理部904では、サンプル/ホールド、 ダークレンズの補正、ダイナミックレンジの制御等を行 った後にA/D変換を行い、画像処理部905Aへ出力 する。画像処理部905Aでは、CCD各受光素子の受 光感度の補正であるシューディング補正を行うほか、画 像形成装置特有の鏡像、トリーミング、マスキング等の 処理を行う。そして処理後のデータを露光制御部10に 出力し感光体に潜像を形成する。

【0034】908は操作部、907は本画像処理装置 全体を制御しているCPUブロックである。

【0035】図15の501に、レーザの発光タイミング図を示す。BDセンサーを探すためにTBD間レーザ31を点灯する。次に、BDを見つけてからt砂後、画像を書き始めるためにレーザの光変調を開始する。(T)次に本発明にかかわる、レーザ光源31の駆動制御手段400を図14を用いて説明する。31は、半導体レーザ素子であり内部にレーザ(以下LDと云う)とLDからの光出力検出用のピンフォトダイオード(以下PDと



云う) が構成されている。401は、T(501で示さ れる) 区間に示されているレーザのON/OFFを行う 為のスイッチング回路部である。401には、図15中 の505に示される制御信号が加わり31のレーザを駆 ― 動する。403は第一の電流源である。この電流源はア ンプ部408からの制御信号によってその電流値を制御 している。402は第2の電流源である。この電流源は アンプ部406からの制御信号によってその電流値を制 御している。404はPDからの出力を電流-電圧変換 する変換部である。405は404の変換部の出力先を 分けるセレクター部である。このセレクター部405に は502,503の信号が加えられている。セレクター 部405の各々の出力は408、406のアンプ部に入 カする。409は408のアンプ部の目標値である。4 07は406のアンプ部の目標値である。408のアン プ部では502の信号、504の信号が入力されてい る。406のアンプ部では503の信号が入力されてい る。403の第1の電流源をパイアス電流源、402の 第2の電流源をパルス電流源と以下呼ぶ。

【0036】上記実施例では、31のレーザにバイアス 電流を流し、そこにパルス電流を重畳させレーザ駆動を 行っている。

【0037】図15のタイミング図を用いながら図14 の動作を説明する。先ず、502、504信号がアクテ ィブになる。これ等の信号によりパイアス電流源が動作 を開始し目標値409と光出力が等しくなるようにアン プ部408が動作し、403のバイアス電流源を制御す る。信号504はパイアス電流ONを意味している。信 号502はピンフォトからの出力を408のアンプ部に 入力するためのセレクター信号と制御区間信号を意味し ている。制御区間信号とは502信号がアクティブ(H i) 中制御を行いその区間で決まったパイアス電流値を 502信号がインアクティブ(Low)中、保持する事 を示す。つまり、502信号がアクティブになるとパイ アス電流値が更新される事となる。次に、503,50 5 信号がアクティブになる。これ等の信号によりパルス 電流源が動作を開始し目標値407と光出力が等しくな るようにアンプ部406が動作し、402のパルス電流 源を制御する。信号505はパルス電流ONを意味して いる。信号503はピンフォトからの出力を406アン プ部に入力するためのセレクター信号と制御区間信号を 意味している。制御区間信号とは503信号がアクティ ブ(Hi)中制御を行いその区間で決まったパルス電流 値を503信号がインアクティブ(Low)中、保持す る事を示す。つまり、503信号がアクティブになると パルス電流値が更新される事となる。

【0038】この上記動作は、BDセンサーからの信号に同期して行われる。つまり、1ライン毎に制御する事になる。

【0039】図16は、温度特性と制御結果図を示す。

縦軸はレーザの光出力、横軸はレーザに流れる電流量を示す。601はレーザ温度25℃時、602は温度40℃時の特性を示している。縦軸上に示されている407,409は図14に於ける目標値である。409はパイアス発光量の目標値であるが、これはパイアス発光量を重畳したレーザから出力する総合光量の目標値となる

(PF)。603,604はレーザ温度25℃と40℃に於ける本発明制御結果であり、レーザに流れる電流量を示す物である。605,606は、603の内訳を示し、607,608は604の内訳を示している。605は、パイアス電流源の電流量を、606は、パルス電流源の電流量を示している。

【0040】実施例4では、レーザからの光出力を検出 するのに、半導体レーザ素子内部にある光出力検出用の ピンフォトダイオードを使用しているが、図6中の走査 領域外に配置されたビーム検出用センサー36(BDセ ンサー)を利用しても良く、BDセンサーの位置が感光 体近傍に配置されているためより良い結果が得られる。 【0041】以上説明したように、実施例4によれば、 レーザ光源に2つの電流源手段と、レーザ光源の光出力 検出手段に時分割でレーザ光源の光量を検出する手段 と、それぞれの電流源の目標値を設定する手段と、前記 時分割で検出した光量を目標値と一致させる制御手段と を持たせる構成とすることによって、パイアス点灯時の 光出力を常に一定に保つ事ができ(しきい値電流近 傍)、かつ、レーザの立ち上がり時間が常に安定し高速 点灯できる為、より高画質な画像を安価で提供する事が 可能となる。当然の事ながら、従来例と同じレーザ総合 光出力の制御も行う事が可能である。

[0042]

【発明の効果】以上説明したように本発明によれば、高 画質な画像を形成することができる。

[0043]

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明における第1の実施例の原理説明図であ ス

【図2】従来例の原理説明図である。

【図3】従来例の信号タイミングを示す図である。

【図4】第1の実施例の信号タイミングを示す図である。

【図5】本発明の画像処理装置の断面図である。

【図6】露光制御部内の光学系の構成図である。

【図7】露光制御部内の光学系の構成図である。

【図8】半導体レーザの内部構成図である。

【図9】信号波形図である。

【図10】信号波形図である。

【図11】露光制御部内の光学系の構成図である。

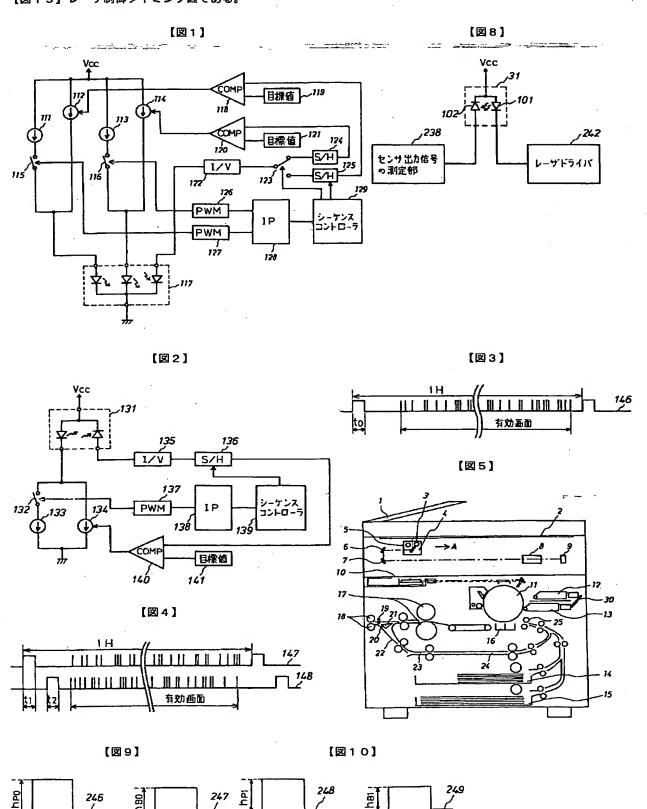
【図12】露光制御部内の光学系の構成図である。

【図13】第4の実施例のブロック図である。

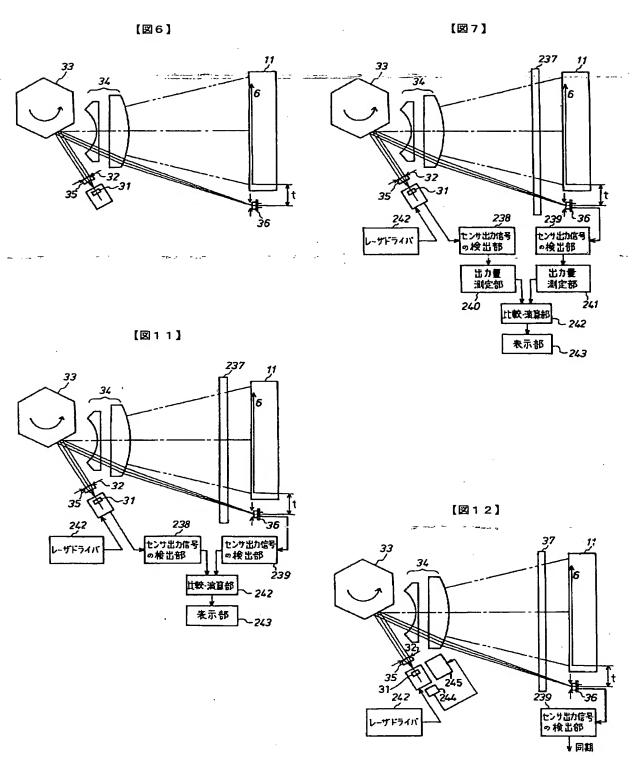




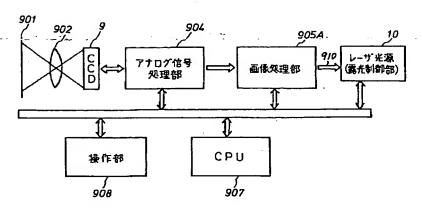
【図14】レーザ駆動部のブロック図である。 【図15】レーザ制御タイミング図である。 【図16】温度特性と制御結果図である。



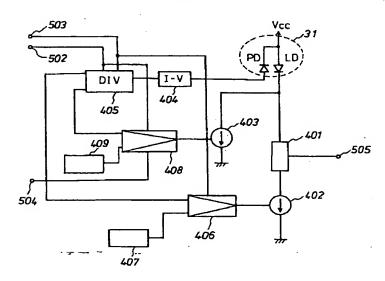




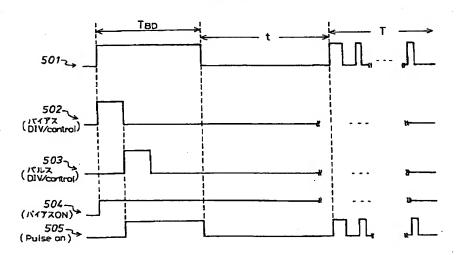
【図13】



【図14】

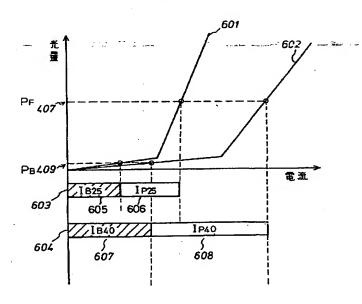


【図15】









フロントページの続き

H O 4 N 1/113

(51) Int. CI. 6

識別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

# This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

## **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

□ BLACK BORDERS
 □ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
 □ FADED TEXT OR DRAWING
 □ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
 □ SKEWED/SLANTED IMAGES
 □ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
 □ GRAY SCALE DOCUMENTS
 □ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT

## IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.

☐ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

□ OTHER: \_\_\_\_\_